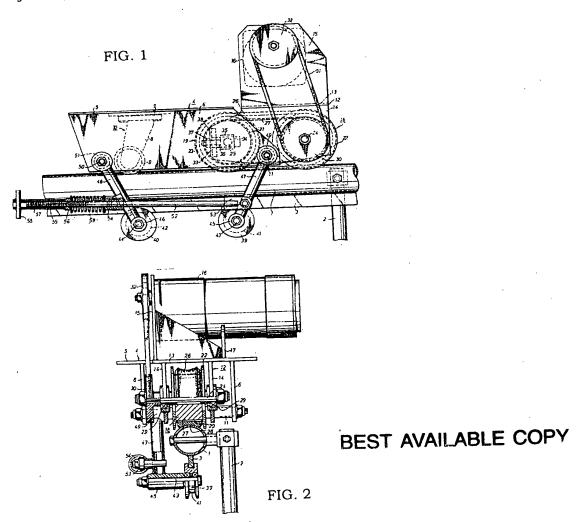
# ENGLISH ABSTRACT of JP No.53-26011

Title: DEVICE FOR RUNNING ON MONORAIL

A device for running on a monorail is provided, which has the capability of stably maintaining its running posture. As shown in FIG. 1, an endless belt 26 looped between pulleys (18, 19) contacts on a rail 1 having a circular cross section. A motor output is provided to the pulley 18 through a belt 31. In addition, as shown in FIG. 2, the device also has lower wheels (39, 40), which are rotatable on a guide rail 3 projecting downward from the rail 1.



### BEST AVAILABLE COPY

(1)日本国特許庁

①特許出願公告

鞀 許 公 特

昭53-26011

(1) Int.Cl.2

**100日本分類** 識別記号

昭和53年(1978) 7月31日 60公告 庁内整理番号

B 61 B 13/04/ A 63 B 55/08

79 B 5 79 B 0 120 G 522:92 6477 - 366477—36 6641—25

発明の数 1

(全 4 頁)

1

#### **匈**单軌道走行装置

昭50-85675 随 创特

昭50(1975)7月11日 22出

昭52-9220 公

③昭52(1977)1月24日

山田三郎 明 者 個発

堺市浜寺昭和町2の267

人 泉陽機工株式会社 创出 願

弁理士 安田敏雄 70代 理 人

#### 釰特許請求の範囲

単軌道上面に圧接回動する無端駆動ベルトと、 軌道走行装置において、前配単軌道を円筒状に構 成すると共に、該単軌道の下側に長手方向に沿つ て案内板を装着し、前記無端駆動ペルトの外周に 前記単軌道上面に面接触すべく凹弧面を形成し、 更に前記下部車輪と案内板とを篏合せしめたこと 20 る。 を特徴とする単軌道走行装置。

#### 発明の詳細な説明

本発明は空中に架設された単軌道に沿つて走行 する単軌道走行装置に関するものである。

グ搬送設備等各種分野に広く普及しているが、 従 来周知の単軌道走行装置は一般に傾斜区間等での 走行性能に問題があつた。そとで最近では駆動論 と従動論とに跨つて無端駆動ペルトを掛張し、 該 無端駆動ベルトを単軌道上面に圧接せしめた所謂 ベルト駆動方式を採用し、単軌道との接触面積を 大ならしめて走行性能の向上を企図したものが提 案されている。しかし、とのベルト駆動方式を採 用した単軌道走行装置においても、単軌道は依然 駆動ベルトが圧接する構造であるため、接触面積 の飛躍的増大は望めず登坂力等の点で自ずと限界

があつた。また単軌道を無端駆動ベルトと下部車 輪とにより単に挾待した構成であるから、車体側 の走行姿勢は常に不安定であり、従つて水平方向 への彎曲区間を走行時には遠心力によつて車体上 5 部が外方へと振られようとするため、高速走行は 非常に困難であり、彎曲区間では速度制御を必要 とするか、成いは遠心力を受けない程度に軌道の 曲率を設定する必要があつた。更に単軌道は断面 短形状であるため、彎曲区間での軌道の加工性が 大阪市浪速区元町2の100の1 10 極めて低下すると去り欠点があつた。

2

本発明は従来の斯かる問題点を解消すべく提供 されたものであつて、その特徴とするところは、 単軌道上面に圧接回動する無端駆動ペルトと、単 軌道下面側に付勢された下部車輪とを備えた単軌 単軌道下面側に付勢された下部車輪とを備えた単 15 道走行装置において、前記単軌道を円筒状に構成 すると共に、該単軌道の下部に長手方向に沿つて 案内板を装着し、前記無端駆動ベルトの外周に前 記単軌道上面に面接触すべく凹弧面を形成し、更 に前記下部車輪と案内板とを嵌合せしめた点にあ

以下、図示の実施例について本発明を詳述する と、図面はゴルフパツグ搬送設備を例示し、第1 図及び第2図において、1は断面円筒状に構成さ れた単軌道であつて、ゴルフコースに沿つて一定 単軌道走行装置はゴルフ場におけるゴルフパツ 25 間隔おきに立設された支柱 2 により架設され、該 単軌道1の下側にはその長手方向に帯板状の案内 板 3 が装着される。 4 はパック軟置枠等を装備し た車体であり、天板5と左右―対の側板6とから 構成され、その天板5の中央後部には旋回台7と 30 取付プラケット 8 と車輪 9 とから成る自在車輪 10が装着される。車輪9は単軌道0上を転動自 在であつて、その軸心方向両側には該単軌道1か らの脱落防止用のフランジ部が形成されている。 車体4の一部を構成する前記側板6の前端下部に として断面短形状であつて、その偏平上面に無端 35 は、横軸11廻りに揺動自在に駆動車体1 2が枢 結され、との駆動車体12は電動機載置台13と、 その下部に装置された一対の揺動側板14とから

成り、電動機載置台13の一端縁にはL字状を呈 すべく電動機取付板15が装着され、この取付板 15 に横方向姿勢として駆動用の直流電動機16 が取付けられる。直流電動機16は減速機及び制 動機を内装したものであつて、その端部側は受板 5 部に連結金具 $\mathbf{5}$   $\mathbf{3}$  を介して揺動自在に枢着され、 17を介して電動機載置台13上に支承される。

18は駆動輪、19は従動輪であつて、とれら は外周面に形成された嚙合部20,21と、軸心 方向両端に装着された脱落防止用のフランジ部 2 2 , 2 3 とを有し、かつ前記横軸 1 1 を中心と 10 に枢結されている5 6 は押圧杆 5 2 の螺子部 5 5 して前後対称位置に振分けて配置されると共に、 左右一対の揺動側板14間に支軸24,25によ り支持され、そしてとの駆動輪18と従動輪19 との間には無端駆動ベルト26が掛張される。無 端駆動ベルト26は駆動輪18及び従動輪19の 15 に套嵌された押圧パネであり、そのパネ圧は螺子 外周面に形成された噛合部20,21に嚙合う被 噛合部27を有い、またその外周面には単軌道1 の上面に対して面接触すべく該単軌道1の曲率と 略同曲率の凹弧面部28が形成されている。前配 駆動輪 1 8 は支軸 2 4 に対してキー結合され、ま 20 た該支軸24は軸心方向両端部の軸受29を介し て揺動側板14に回転自在に支承されると共に、 該支軸24の一端には駆動ブーリ30が固設され、 との駆動ブーリ30はベルト31を介して直流電 動機16の出力プーリ32に連動連結される。従 25 体 5 6 を回動操作すれば、これが押圧杆 5 2 の螺 動輪19は従動輪19は軸受を介して支軸25に 遊転自在に套嵌され、との支軸25はテンション 調整機構33を介して一対の揺動側板14に支持 される。テンション調整機構33は揺動側板14 後端部に形成された長孔34に前後摺動自在に嵌 30 合しかつ支軸25の端部を保持する摺動体35と、 この摺動体35から後方へと突設された調整螺子 36と、これに螺合する調整ナツト37及びロツ クナツトとから成り、前記調整螺子36は揺動側 体14後端に装着された規制板38に遊ぼし、こ 35 27との嚙合いによつて、この無端駆動ベルト の規制板38に調整ナット37が接当する。

39は前下部車輪、40は後下部車輪であり、 これら下部車輪39,40は案内板3が篏合する 周衛41,42を有すると共に、軸受を介して支 43,44は夫々一端側が長く構成され、その部 分で円筒体45,46により保持され、との各円 簡体45,46は前後の各揺動腕47,48下端 に固定されている。前揺動腕47は前記横軸11

に套嵌された保持简体49に支持され、また後揺 動腕48は車体4の側板6後端下部間に支架され た横軸50に保持簡体51により支持されている。 5 2 は押圧杆で、その前端は前揺動腕47の下端 また後部側は保持駒54に摺動自在に挿通される と共に、その挿通端部側には長手方向所定範囲に わたつて螺子部55が形成される。前記保持駒 54は支軸により後揺動腕48の下部に回動自在 に螺合するナット様体であつて、これに操作簡体 5 7 が一体に装着され、その操作簡体 5 7 の後端。 には操作杆58が設けられている。59は保持駒 54とナツト様体56との間において押圧杆52 部55に対するナット様体56の螺合位置を変更 することにより任意に調整可能であつて、とのパ オ圧で以つて各下部車輪39,40を案内板3に 対して下側より圧接せしめている。

上記構成において、走行装置は無端駆動ベルト 26及び自在車輪10が単軌道1上に乗り、前後 下部車輪39,40が案内板3に嵌合する状態で 単軌道1にセットされ、このセット状態において 操作杆58により操作簡体57を介してナット様 子部55に対して相対移動し、押圧バネ59のパ ネ圧がそれに応じて変化するので、前後下部車輪 39,40の案内板3に対する押圧力を任意に調 整できる。

そとで直流電動機16の起動スイッチを押すと、 該直流電動機16が起動し、出力ブーリ32、ベ ルト31及び駆動ブーリ30を介して駆動輪18 が時計方向へと回転し、従つて該駆動輪18の嚙 合部20と無端駆動ペルト26内周面の被嚙合部 26 が駆動輪18と同行回動し、走行装置は単軌 道1上を走行し始める。との場合、無端駆動ベル ト26は駆動輪18と従動輪19とに跨つて掛装 されているので、両者の輪距に対応した部分が単 軸43,44に回転自在に套嵌されている。支軸 40 軌道1上面に圧接 し、しかも単軌道1は断面円筒 状であつて、無端駆動ベルト26側には該単軌道 1 の形状に合わせて凹弧面部 2 8 を形成 している ので、その接触面積は従来のベルト駆動方式に比 軟して著しく増大し、傾斜区間でも十分な登坂力 5

を発揮できる。

Si .

また単軌道1を断面円筒状とし、無端駆動ベル ト26にも凹弧面部28を設けているが、下部車 輸39,40の周帯41,42が案内板3に嵌合 し転動しているので、車体4及び駆動車体12は 5 案内板3と下部車輪39,40とによつて姿勢を 保持され、横転等の惧れはない。

単軌道1の水平区間から傾斜区間へと差掛つた 18と従動輪19とに跨つて無端駆動ベルト26 10 との単軌道の形状に合わせて凹弧面を形成してい 場合、その傾斜角度が非常に大であれば、駆動輪 を掛装しているため、駆動輪18と従動輪19と の支軸24,25を車体4に直接装着した構造で は、駆動輸18に対応する部分においてのみ無端 片接触状態となり、その登坂開始区間の通過が非 15 軌道が断面円筒状であるにも拘らず車体の走行姿 駆動ペルト26が単軌道1に接触すると去り所謂 常に困難になることがあるが、駆動輪18及び従 動輪19を駆動車体12に枢支し、その駆動車体 12を、駆動輪18と従動輪19との中央に位置 する横軸11により車体4前部に揺動自在に支持 傾斜に沿つて駆動車体 12 が揺動して、無端駆動 ベルト26は単軌道1に対して略一定して接触す る。単軌道1の水平区間では、車体4側の荷重等 は横軸11を介して駆動車体12に作用し、単軌 道1に対する駆動輪18及び従動輪19の圧接力 25 は勿論均等であるが、傾斜区間でも略均等になる。 即ち、押圧バネ59による前下部車輪39の押圧 力は、前揺動腕47を介して横軸11に作用する に圧接し、従つて登坂開始時、或いは登坂時のス 30 動輸、**19**…従動輸、**26**…無端駆動ベルト、 ため、駆動輪18と従動輪19は均等に単軌道1 リップもなく、走行能力は著しく向上する。

水平方向への曲線軌道部を走行時には、無端駆 動ペルト26は単軌道1の彎曲に対して接線方向 の姿勢を保つが、車体2の後輪を自在車輪10と し、しかも上下より単軌道1を挟待しているので、35 走行装置は単軌道1の彎曲に沿つて追従し、容易 かつ円滑に走行できる。特に水平方向への彎曲区 間では、第3図に示すよりに案内板3を角度αだ

け傾斜させて設けておけば、との案内板3によつ て車体4及び駆動車体12の姿勢を制御すること ができるので、彎曲区間を高速走行させることも 可能である。

なお案内板3は例えば断面逆U字状とし、これ に下部車輪39,40が嵌合するように構成して

以上実施例に詳述したように本発明では、単軌 道を断面円筒状とし、無端駆動ペルトの外周面に、 触面積が非常に大となり、走行性能が著しく向上 する。また単軌道の下側に案内板を設け、これと 下部車輪とを嵌合させているから、前述の如く単 勢を安定して保持でき、特に水平方向への彎曲区 間では案内板の装着角度を変更すれば、積極的に 車体の姿勢を制御して安定高速状態で走行させる ことができる。更に単軌道は断面円筒状であるた しているので、前述のような場合には単軌道1の 20 め、彎曲区間での加工性も良好となり、しかもそ ので、単軌道の断面係数を相対的に小さくすると とが可能である。

#### 図面の簡単な説明

図面は本発明の一実施例を示し、第1図は一部 破断側面図、第2図は一部破断正面図、第3図は 動作説明図である。

1…単軌道、3…案内板、4…車体、10…自 在車輪、11…横軸、12…揺動車体、18…駆 28…凹弧面部、39…前下部車輪、40…後下 部車輪、47…前揺動腕、48…後揺動腕、52 …押圧杆、59…押圧パネ。

69引用文献

公 昭43-17534

## **BEST AVAILABLE COPY**

